平4-677 ⑫公開特許公報(A)

⑤Int, Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成4年(1992)1月6日

G 06 F 15/60

1/18 21/3205

21/82

370 P

7922-5L

7832-5B 8225-4M 1/00 G 06 F 21/82 H 01 L

G W 320

21/88 6810-4M

審査請求 未請求 請求項の数 2 (全8頁)

60発明の名称

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システム

頭 平2-100335 20特

平 2 (1990) 4 月18日 2000 M

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研 康 之 者 原 何発 93

究所内

関 Ш 何発 明 者

裕

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研

究所内

原 個発 明

治 郎

神奈川県泰野市堀山下 1 番地 株式会社日立製作所神奈川

工場内

株式会社日立製作所 勿出 願 人

東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地

何代 理 人

弁理士 小川 勝男 外2名

明

1. 発明の名称

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システ

- 2、特許請求の範囲
 - 1. プリント基板、集積回路等における信号遅延 時間割約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を開 時に配線対象層として決定する配線長指定配線 方法において、下記の(a)ないし(e)の配 線経路決定手載きを有することを特徴とする配 線長指定配線方法。
 - (a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対 該配線対象区間の始点位置,終点位置。 及び該配線対象区間に対する配線経路長許容 範囲の上限値。下限甑を入力し、手続き(b) を実行する。
 - (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記配 線対象層を用いて実現可能な、最小距離を算 出し、手統き(c)を実行する。

- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許容範囲とを比較し、該及 小距離が該配線経路長の許客範囲内ならば、 該始点位置から該終点位置に至る政矩なる配 線径路線索を行なつた後、配線経路決定手較 きを終了する。
- (d) 中継点を、上記始点位置と該中継点位置 を結ぶ上記配線対象層上での最小距離と、該 中離点位置と上記終点位置を結ぶ上記配線対 象層上での最小距離の和が、上記配線経路長 の許客範囲内になるように設定し、手続き (e) を実行する.
- (e) 上記始点位置から上記中継点位置に至る 最短なる配線経路探察及び、上記中離点位置 から上記終点位置に至る最短なる配線経路探 案を行なつた後、配線経路決定手続きを終了 する.
- 2、プリント基板。集積回路等における信号遅延 時間制約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を同

時に配線対象層として決定する配線長指定配線 システムにおいて、

- (·a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対し、減紀線対象区間の始点位置、終点位置、及び該配線対象区間に対する配線経路長許容範囲の上限値。下限値を入力する手段、
- (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記配 線対象層を用いて実現可能な、最小距離を算 出する手段、
- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許容範囲とを比較する手段、
- (d) 中継点を、上記始点位置と該中継点位置 を結ぶ上記配線対象層上での最小距離と、該 中継点位置と上記終点位置を結ぶ上記配線対 象層上での最小距離の和が、上記配線経路長 の許容範囲内になるように設定する手段、

E)に対しては、一般に、次の条件が課せられる。 L-ΔL≤2(S, E)≤L+ΔL …(1) 但し、(1) 式において、ΔLは許容訊差である。 この(1) 式の条件を満たす従来の配線経路決定 方法は、与えられた配線区間を配線する場合に、 水平方向(x方向)配線層と重直方向(y方向) 配線層をペアとする2層を用いて、配線経路探索 することにより配線経路の決定を行なう方法である。

以下従来技術による配線方法を図面により説明する。

第9回から第11回は、従来技術による配線経路の決定方法を説明する図である。

世来の配線経路決定方法では、第9回に示すように、配線対象区間(S.E)に対しあらかじめ中継占工を、

d (S, T) + d (T, E) = L(2) を満足するように設定した後、第10頃に示すように、中難点Tによつて分割された複数の区間 (S, T), (T, E) に対しそれぞれ迷路法、線

を有することを特徴とする配線長指定配線シス ニノ

3.発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、プリント基板、集積回路等の配線パターンを計算機を用いて自動決定する方法及びシステムに係り、特に、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の信号に対する配線パターンを指定された配線長にて自動決定するのに好適な配線長 指定配線方法及び配線長指定配線システムに関する。

「従来の技術」

プリント基板。集積回路等において、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の配線区間に対し 指定された配線長しで配線経路を決定する方法と して、例えば、特開昭59~29247 号等に記載され た技術がある。

所望の配線区間が(S, E) として与えられたとき、指定された配線長しで配線経路の決定を要求される場合、実際に待られる配線経路長 2 (S,

分標潔法等を用いて配線経路の決定を行なつていた。但し、(2) 式において、d(S,T),d(T,E) はそれぞれ区間(S,T)。(T,E) に対する又方向、Y方向を用いた最短距離すなわちマンハツタン距離を意味する。

第11 関は、(2) 式を満足する中離点下の設定方法の1 例を示している。中離点下の設定にあたっては、まず、点 S を通過する x 方向軸、y 方向軸に平行な直線 2 x 1、 2 y 1、 点 E を通過する x 方向軸、y 方向軸に平行な直線 2 x 2、 2 y 2 を求めた上で、2 x 1、 2 x 2、 2 y 1、 2 y 2 からそれぞれ距離は 2 にある中継点設定用探索 4 x 1、 T x 1、 T y 1、 T y 2を、 領域 R x 1、 R x 2、 R y 1、 R y 2の内部として決定する。ここで、距離は 2 は、 2 点(S , E)間の x 方向距離し x . y 方向距離し y を用いて、

d g = (L - (L x + L y)) / 2(3) として求めることができる。また領域 R x i , R x z , R y i , R y i については、例えば領域 R x i は、流線 g x i に関し点Eと反対側の領域 と 2 直線 8 y 1, 8 y 1にはさまれた存状の領域の 共通領域として容易に求めることができる。中継 点丁は、これらの探索線 T x 1。 T x 2, T y 1, T y 2 上であり、かつ配線可能な未使用の格子点 の中から選択することで設定できる。

このように、(2) 式を満足する中離点Tを設定 し、中離点によつて分割された区間(S,T)。 (T,E) を最短に配線経路機業することにより、 指定配線長しに対し、過不足のない配線経路長を 実現することができる。

(発明が解決しようとする課題)

しかし、前記従来技術は配線経路探索を水平方向配線層と重直方向配線層のみ用いて行なつていたの。 たため、指定可能な配線長しは配線対象区間(S。 E)のマンタン距離より大きくなければならず、配線対象区間のマンハッタン距離より大きくなければならず、配線対象区間の必要性の影響を発達を発作の厳しいにあるという問題を有していた。

本発明の目的は、前述した従来技術の問題点を

本例では第3回に示すように、配線対象区間 (.S, E) に対しあらかじめ中離点Tを

る(S,T)+る(T,E)=L …(4)を満足するように設定した後、第4図に示すように、中離点Tによつて分割された複数の区間(S,T)、(T,E)に対し、x、y方向及び斜め ±45°方向配線層を同時に用いて、迷路法、線分探索法等により最短なる配線経路探索を行ない。 解決し、プリント基板、集積回路等に対する配線 経路の決定を、信号遅延と回路動作特性を考慮し、 任意の指定配線長で経路決定することを可能とし た配線長指定配線方法及び配線長指定配線システムを提供することにある。

〔篠題を解決するための手段〕

本発明によれば、前記目的は、以下の手段により連成される。

- (a) 水平方向、重直方向配線層に加えて、斜め 方向配線層を有する少なくとも3層以上の配線 層を同時に配線対象層として、迷路法、線分探 演法等による最短配線経路の発見が可能な配線 パターン決定システムを用いる。
- (b) 配線対象区間 (S,E) に対する中離点Tの設定を、2点 (S,T) 間及び2点(T,E) 間の距離を、上記斜め方向配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を配線対象層として実現可能な最小距離として算出する方法により、実行する。

以下第3回から第8回を用いて上記説明を補足

配線経路を決定する。但し、(4) 式において、 $\delta(S,T)$, $\delta(T,E)$ はそれぞれ区間(S,T), (T,E) に対する上記1つの配線層を用いて実現可能な最小距離を意味する。

次にこのような中離点の設定方法を説明する。 第5回に示すように、本例では2点(S, E)間のx方向距離しx、y方向距離しyの関係に対し、 4通り、またその各々に対し指定配線長しの大き さに応じて3通りの計12通りの中離点設定を行 なつている。このうち第6回、第7回、第8回は しx > L y(5)

 $L \times < (\sqrt{2} + 1) \circ L y$ …(6) の関係を満たす場合の設定方法を示している。ここで(6) 式の関係は、x 方向配線層、y 方向配線層のみを用いて実現可能な(S , E) を結ぶ最小距離(マンハツタン距離のことであり、 $L \times + L y$ で与えられる)が、斜め + 45 * 方向配線層、 斜め - 45 * 方向配線層のみを用いて実現可能な(S , E) を結ぶ最小距離(この場合、 $\sqrt{2}$ * $L \times$ で与えられる)より大きいことを示す。このうち、

第1回は本発明の一実施例の方法を説明するフローチャート、第2回は本発明の一実施例の方法を実行する処理システムの構成を示すプロック例である。

本発明の一実施例による配線方法では、第2回 に示すような処理システムにより、第1回に示す フローチャートに従つて実行される。本発明の方 法を実行する処理システムは、第2図に示すよう に、第1回に示すフローチヤートに従つた自動配 線処理及びシステム全体の制御を行なうコンピユ 一タ201と、プリント基板、集積回路等の配線、 層の構成,各配線層における配線方向等を定義し た実装系情報ファイル202と、配線対象区間及 び該区間に対する配線条件等を格納したネツト情 假ファイル203と、配線パターン情報を格納し たパターン情報格納フアイル204と、コンピユ - タ201において実行される自動配線処理に対 し入出力するファイル名等のパラメータを与える ために使用するコンソールデイスプレイ装置205 と、自動配線実行後の未配線情報、統計情報等の

する最短なる配線経路探索を実行した後(104)、 配線経路探索により決定した配線パターンをパタ ーン情報格納ファイル204に出力して(109)、 処理を終了する。

もし(14)式を満たさない場合には、上記最小距離δ(S, E)と指定配線長Lの比較を再度行ない
(1 0 5)、もし

δ(S, E)≤L-ΔL …(15)
 を適足するならば、配線対象区間 (S, E) に対する中継点Tを、2点S, T間および2点T, E
 間を結ぶ最小距離δ(S, T), δ(T, E)に対し

る(S,T)+δ(T,E)=L …(16) を満足するように設定する(106,第3回参照)。 尚詳細には、このような中離点Tは第5回から第 8回に示す方法により設定することができる。まず第5回に示すように、2点S,Eに対するエガ 向距離して、y方向距離しyを算出した後、して、 しy、及びしの関係が図中のどの場合に相当する か検索する。次にその場合に応じて、第6回から 各種情報を出力するリスト出力装置206とにより構成されている。

このように構成された処理システムによる配線 方法の具体例を第1回のフローチャートにより、 前述した第3回から第8回に示す本発明の方法を 説明する図により補足しながら、以下に説明する。 まず、配線対象区間(S、E)、指定配線長し およびその許容誤差 Δ Lをネツト情報格納ファイ ル203から入力し、配線層の構成,各配線層に おける配線方向等を実装系情報ファイル202か ら入力し、記幕許の記線パターンをパターン情報 格納フアイル204から入力し配線処理に必要な 頻・・ ない できまる (101) 。 次に、 x 方向配線 層。 y 方向配線層, 斜め+45°方向配線層, 斜め-4.5 方向記錄層の計4層を同時に用いて実現可 能な 2 点 S , E を結ぶ 最小距離 δ (S , E)を算出 する () 02)。ここで該最小距離δ(S, E)と **樹定配線長しの比較を行ない(103)、もし、**

L-ΔL<δ(S, E)<L+ΔL ...(14) を満足するならば、配線対象区間 (S, E) に対

第8回に示すような中離点を設定可能な探索線 Tmi, Tmi, Tai, Taiを決定する。ここで 第6回、第7回、第8回はそれぞれ、第5回にお ける場合の、②、③に対応した探索線の決定方法 を示している。そして最後に、求まつた中離点 定可能な探索線上の格子点の中から配線可能な決 使用の格子点を選択することで、(16)式を満足す る中離点下を求めることができる。

以上のようにして求めた中継点下により分解された2つの区間(S. T)、(T, E) に対し、ステップ107・108で示す最短なる配線経路探察を実行した後(第4回答照)、配線経路探索により決定した配線パターンをパターン情報格納ファイル204に出力して(109)、処理を終了する。

一方、判定105において、(15)式を満足しない場合は、上記最小距離 δ (S, E)と指定配線長しの関係が、

δ (S , E) > L + Δ L ... (17) となることを意味し、このような配線経路の発見 は物理的に不可能であるのでただちに処理を終了 する。

(発明の効果)

í

本発明によれば、配線対象区間のマンハツタン 距離と指定される配線長との大小に係らず、任意 の配線長で配線パターンの自動決定が可能であり、 信号遅延や回路動作特性を高精度に考慮した配線 設計を可能とするという効果がある。

4.図面の簡単な説明

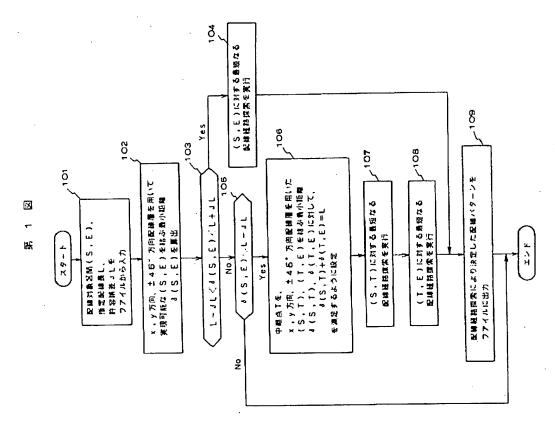
第 1 図は本発明の一実施例の方法を説明するフ

ローチヤート、第2回は本発明の一実施例の方法 を実行する処理システムの構成を示すブロック図、 第3回から第8回は本発明の一実施例の方法を設 明する回、第9回から第11回は従来技術による 配線経路の決定方法を説明する図である。

S …配線対象区間の始点、 E …配線対象区間の終 点、 T …中離点、 v 1, v 2, … …ビア (中継穴)、

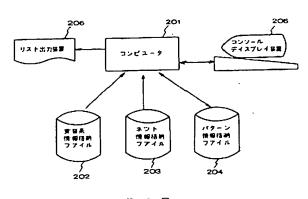
Px、Py、P46…配線経路、T 81、T 82、T m1、T m2、T x1、T x1、T y1、T y1…中 離点設定用探索線、R 81、R 81、R m1、R m2、 R x1、R x2、R y1、R y2…中離点設定用探索 線の決定が許される領域。

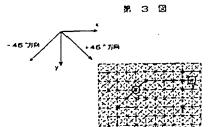
代理人 弁理士 小川勝男

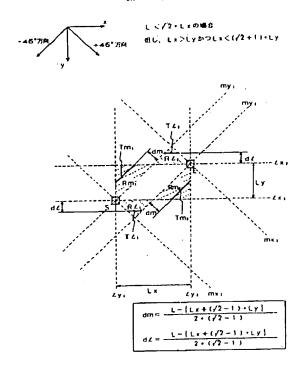


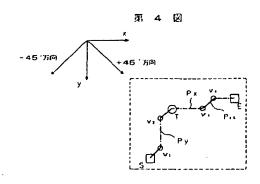
-778-







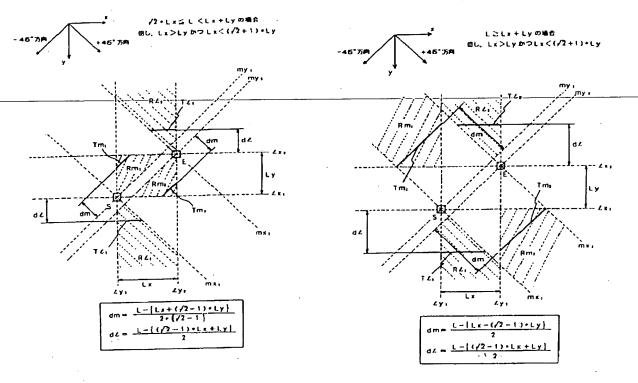


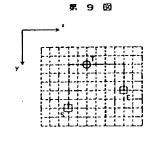


第 5 図

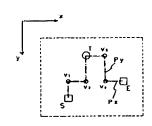
Lx , Ly		I.	場合
	Lx < (√2+1) + Ly {Lx + Ly > √2 + Lx}	L < √2 · L×	_Φ_
L×>Ly		$\int_{0}^{\infty} 2 \cdot L \times S = L \times L$	10
		t ≥ tx + ty	<u>(3</u>
	Lx ₹ (√2 + 1) · Ly Lx + Ly ≤√2 · Lx }	L < Lx + Ly	J_Ø
		Lx + Ly ≤ L < /2 · Lx	10
		L ≥ /2·L×	(6)
Lyblx	Ly<(/2+1)*Lx (Ly+Lx>/2+Ly)	L < /2 · L y	Ø
		/2 · L y ≤ L < L y + L x	<u></u>
		l är Ly+Lx	Ø
	Ly = (/2+1) · Lx (Ly + Lx = /2 · Ly)	L < Ly + Lx	1.00
		$Ly + Lx \le L < \sqrt{2 \cdot Ly}$	10
		L ≥ 12 · L.y	1 12

男 8 図

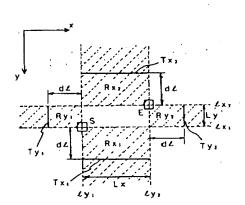




. . . .



2E 11 図



THIS PAGE BLANK (USPTO)

40 . 40